



UNIVERSITÀ DI PAVIA

Anno Accademico 2017/2018

SISTEMI E COMPONENTI PER L'AUTOMAZIONE

| | |
|------------------------------|--|
| Anno immatricolazione | 2017/2018 |
| Anno offerta | 2017/2018 |
| Normativa | DM270 |
| SSD | ING-IND/32 (CONVERTITORI, MACCHINE E AZIONAMENTI ELETTRICI) |
| Dipartimento | DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA INDUSTRIALE E DELL'INFORMAZIONE |
| Corso di studio | INDUSTRIAL AUTOMATION ENGINEERING - INGEGNERIA DELL'AUTOMAZIONE INDUSTRIALE |
| Curriculum | Robotics and Mechatronics |
| Anno di corso | 1° |
| Periodo didattico | Secondo Semestre (05/03/2018 - 15/06/2018) |
| Crediti | 6 |
| Ore | 48 ore di attività frontale |
| Lingua insegnamento | Italiano |
| Tipo esame | SCRITTO E ORALE CONGIUNTI |
| Docente | BASSI EZIO (titolare) - 3 CFU BENZI FRANCESCO - 3 CFU |
| Prerequisiti | Conoscenze di base di azionamenti elettrici ed elettronica di potenza, elementi di impianti elettrici e di automatica. |
| Obiettivi formativi | Il corso si propone di offrire allo studente una visione integrata dei moderni apparati di automazione industriale e civile, basati in larga misura sull'impiego dei componenti elettrici. A questo scopo intende completare la conoscenza dei componenti, acquisita in precedenti moduli, illustrando caratteristiche e funzionalità di alcuni azionamenti e dispositivi impiegati principalmente nel settore (azionamenti ed attuatori elettrici per l'automazione e robotica, sensori). Il corso vuole inoltre fornire le conoscenze necessarie per lo studio dell'integrazione dei componenti stessi nel processo automatico, con particolare riguardo |

alle architetture e ai sistemi e ai protocolli di comunicazione in ambito industriale e civile (domotica).

Programma e contenuti

1. Azionamenti elettrici, sensori e algoritmi per l'automazione: Motori lineari: caratteristiche costruttive e di funzionamento. Azionamenti con motori sincroni a riluttanza e con motori a riluttanza commutata. Cenni sugli azionamenti per la robotica ed equazione del moto. 2. Sistemi digitali per il controllo di azionamenti elettrici: Utilizzo di sistemi a microprocessore negli azionamenti e nella robotica industriale; cenni sul controllo adattativo, osservatori e ricostruttori di variabili elettriche (velocità, flusso e coppia, costante di tempo di rotore); algoritmi per la movimentazione e la robotica. 3. Architetture dei sistemi per l'automazione: Architettura di fabbrica. Intelligenza centralizzata e distribuita. Dispositivi per l'automazione: PLC e PC industriali, Controllo Numerico. Software per l'automazione industriale (Standard PLC). 4. Sistemi e protocolli di comunicazione: Elementi della comunicazione in ambito industriale: schemi generali di interconnessione e definizione di bus di campo. Standard internazionali. Criteri di classificazione dei diversi ambiti industriali e relative esigenze di comunicazione: industria di processo, continua e discreta. Criteri di scelta dei protocolli: velocità, precisione, determinismo. I principali bus di campo industriali. 5. Elementi di domotica: Domotica e automazione dell'edificio. Architetture di rete per l'automazione civile e domestica. Protocolli di comunicazione dedicati alla domotica. Problemi di sicurezza e normativi. Esempi di installazioni domotiche. 6. Veicoli Elettrici e Veicoli Ibridi (HybridElectric Vehicles - HEV): elementi di base, classificazione dei veicoli ibridi, sistemi di trazione, modalità operative, azionamenti elettrici per HEV, cenni di controllo.

Metodi didattici

Il corso è organizzato in due moduli: A (punti 1, 2, & 6 del programma) e B (punti 3, 4 & 5), tenuti rispettivamente dai Proff. E. Bassi e Francesco Benzi. Le lezioni dei due moduli sono tra loro indipendenti e procedono in parallelo.

Lezioni (ore/anno in aula): 36

Esercitazioni /Seminari (ore/anno in aula): 12

Testi di riferimento

Dispense distribuite dal docente su alcuni temi.

Quaderno tecnico GISI. Bus di campo tra normativa e tecnologia. GISI Milano, 2000. P. Vas. Parameter Estimation, Condition Monitoring, and Diagnosis of Electrical Machines. Oxford University Press, 1993.

Daniele Fabrizi. Enciclopedia-Vocabolario dell'Automazione Industriale (2002). Edizioni CEI.

Modalità verifica apprendimento

L'esame è diviso in due parti corrispondenti ai moduli A e B e la valutazione terrà conto dell'esito di eventuali prove di verifica svolte durante le lezioni e di relazioni preparate su temi specifici, nonché del risultato di conversazioni su argomenti d'esame svolti nel corso delle lezioni.

Altre informazioni

Obiettivi Agenda 2030 per lo

